■ロボット言語

グリッパの移動、速度制御、把持力制御、ワーク測定や各種ステータスの取得などが、上位のPLC やI/O 信号のやり取りをすることなく、ロボットプログラムだけで可能。
ロボット軸の移動からワークの把持まで、搬送に関わる一連の動作をひとつのプログラムで完結できるため、装置の配線やデバッグ作業が効率的に行えます。
さらにロボットビジョン「iVY システム」と組み合わせれば、画像認識からワーク搬送までの全ての動作を一貫して制御可能。
トータルの工数が大幅に削減できる上、様々なアプリケーションに柔軟に対応できます。

コマンド	機　能	動作内容
GDRIVE	絶対位置移動	グリッパ軸の絶対位置移動を実行
GDRIVEI	相対位置移動	グリッパ軸の相対位置移動を実行
GHOLD	絶対位置把持移動	指定した位置の手前まで移動し、把持直前で指定された把持速度で移動
GHOLDI	相対位置把持移動	指定した移動量の手前まで移動し、把持直前で指定された把持速度で移動
GOPEN	定速把持移動（開）	一定速度で開方向にストローク端まで移動
GCLOSE	定速把持移動（閉）	一定速度で閉方向にストローク端まで移動
GORIGIN	グリッパ原点復帰	指定されたグリッパの原点復帰を実行
GSTATUS	ステータス取得	サーボ状態、把持状態、動作中などのステータスを取得

■電動グリッパ基本仕様

項目		仕様
基本仕様	対応コントローラ	RCX240
	グリッパ接続台数	最大2台（1台/スロット、最大2スロット）
軸制御	制御方式	PTP動作
	最小設定単位	0.01mm
	位置表示単位	パルス、ミリ
	速度設定	20～100% （1%単位、プログラムで変更可能）
	加速度設定	1～100% （1%単位、加速度パラメータによる設定）
プログラミング	教示方式	MDI（座標値入力）、ダイレクトティーチ ティーチングプレーバック オフラインティーチ（外部からのデータ入力）

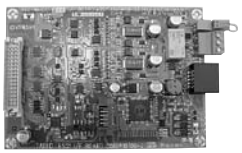
■グリッパ制御ボード仕様

項目		仕様
軸制御	制御軸数	1軸
	位置検出方式	光学式ロータリエンコーダ
	最小設定距離	0.01mm
	速度設定	パラメータ最高速度に対し20～100%にて設定
保護アラーム		過電流、過負荷、電圧異常、システム異常、位置偏差オーバー、フィードバックエラー etc.
LEDステータス表示		POWER（緑）、RUN（緑）、READY（黄）、ALARM（赤）
電源	駆動電源	DC 24V±10%　1.0A Max.

付属品及びオプションパーツ

■標準付属品

グリッパ制御ボード



型式	KX0-M4400-F1

※24V電源コネクタ、非常停止コネクタ付きの型式です。

グリッパ用ロボットケーブル

型式	3.5m	KCF-M4751-31
	5m	KCF-M4751-51
	10m	KCF-M4751-A1

※グリッパ用ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

中継ケーブル

型式	0.5m	KCF-M4811-11
	1m	KCF-M4811-21
	1.5m	KCF-M4811-31
	2m	KCF-M4811-41
	2.5m	KCF-M4811-51
	3m	KCF-M4811-61
	3.5m	KCF-M4811-71
	4m	KCF-M4811-81

24V電源コネクタ

型式	KCF-M5382-00

グリッパ非常停止コネクタ

型式	KCF-M5370-00